

A T A

PROCEDIMENTO CONCURSAL PARA RECRUTAMENTO DE BOLSA DE INVESTIGAÇÃO | 1 VAGA | PROJETO RUGGED | Refª RUGGED-BIL-1

Ao décimo oitavo dia do mês de junho de dois mil e vinte e seis, pelas nove horas, reuniu o júri do concurso, aberto no âmbito do projeto RUGGED com a referência 2023.16314.ICDT, financiado pela Fundação para a Ciência e a Tecnologia (FCT), anunciado nos termos previstos no Regulamento de Bolsas da FCT e no Regulamento de Bolsas do Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra, aprovado pela FCT, a seguir identificados:

- Presidente: **Doutor Paulo José Monteiro Peixoto**, Professor na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 1º Vogal: **Doutor David Bina Siassipour Portugal**, Professor na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 2º Vogal: **Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo**, Professor na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra

A reunião teve como pontos da agenda a análise das candidaturas e a seriação dos candidatos.

A bolsa terá o Instituto de Sistemas e Robótica como entidade de acolhimento, sito no Polo II da Universidade de Coimbra, visando realizar os objetivos fixados no anúncio público do concurso, publicado na internet em <https://euraxess.ec.europa.eu/jobs/441127>, com a referência Refª RUGGED-BIL-1, a vinte e nove de maio de dois mil e vinte e seis.

Foi recebida a candidatura única:

Nome	Grau apresentado
Tobias Marsh-Hulland	Licenciatura em Engenharia Electrotécnica e de Computadores

O júri nomeado procedeu à aplicação dos critérios de avaliação das candidaturas divulgados no respetivo anúncio público do concurso na secção “*Selection and attribution criteria*”.

a) Avaliação Curricular (100%)

Critério a1 (30%) - Mérito absoluto do candidato, tendo em conta o seu desempenho na licenciatura.

Critério a2 (40%) - Conhecimento de ferramentas e metodologias relacionadas com robótica móvel, perceção multimodal, segmentação de imagens, mapeamento 3D e integração de sensores — demonstrado através de trabalhos académicos ou participação em atividades de I&D envolvendo perceção robótica, sistemas autónomos, visão computacional, processamento LiDAR e RADAR, ou plataformas robóticas ao ar livre. A familiaridade com a aquisição e sincronização de dados de sensores heterogéneos e a avaliação de sistemas de deteção redundantes será altamente valorizada.

Critério a3 (30%) - Conhecimento das linguagens de programação Python e/ou C++, desenvolvimento de software baseado em Linux e frameworks de software de robótica, tais como o ROS. A familiaridade com

OpenCV, Point Cloud Library (PCL), controladores de sensores, pipelines de aquisição de dados e integração de LiDAR, RADAR, RGB/RGB-D, sistemas de detecção baseados em eventos, GNSS ou inerciais será considerada uma mais-valia.

A tabela final de classificação em função dos critérios de avaliação, decidida por unanimidade, ordenada pela Nota Final de classificação ($NF = 0.3*a1 + 0.4*a2 + 0.3*a3$) é a seguinte:

Nome	a1 (30%)	a2 (40%)	a3 (30%)	NF
Tobias Marsh-Hulland	14	17	19	16.7

O júri decidiu pela não necessidade de realizar entrevista e, então, por unanimidade, atribuir a bolsa ao candidato **Tobias Marsh-Hulland**.

Nestes termos, o candidato **Tobias Marsh-Hulland**, será notificado por email para se pronunciar, por escrito, em sede de audiência prévia no prazo máximo de 10 dias úteis a contar da data de receção da respetiva comunicação, conforme previsto na lei em vigor.

Nada mais havendo a discutir e decidir, a sessão foi encerrada pelas dez horas, tendo sido lavrada e assinada a presente ata.

O Júri,

Doutor Paulo José Monteiro Peixoto

Doutor David Bina Siassipour Portugal

Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo